

## Modelo Numérico de Maniobra de Buques con Piloto Automático (SHIPMA)

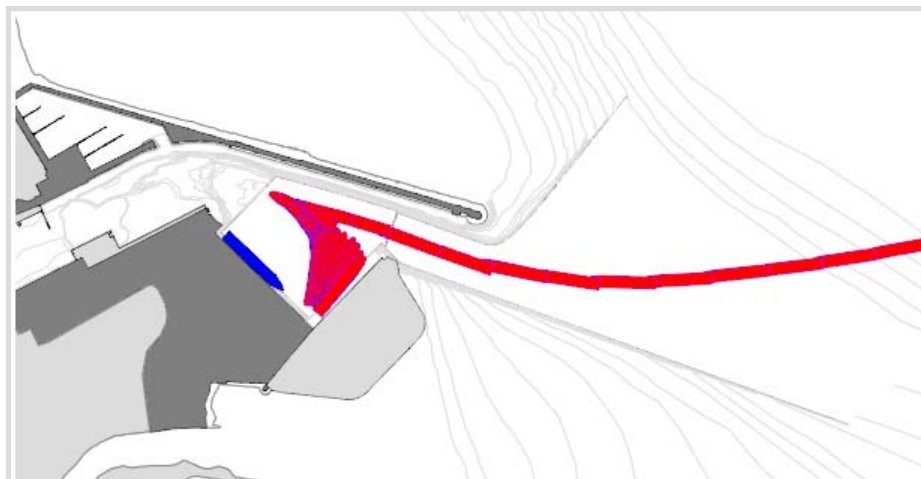
Modelo Versión 6 de MARIN (Holanda)

---

### Características Principales

- Reproduce el comportamiento de un buque específico durante las maniobras en puerto
- Incluye la influencia de los agentes ambientales (viento, corriente, oleaje, profundidad limitada, succión de orilla, etc.)
- Dispone de piloto automático y control de remolcadores para mantener una trayectoria objetivo
- Modelo determinista, no interactivo
- Opera en tiempo acelerado ("fast-time")
- Permite obtener resultados en un plazo corto de tiempo
- Coste limitado
- Especialmente adecuado para el análisis preliminar de infraestructuras y/o buques.
- Facilita análisis comparativos sobre bases objetivas (disposición del puerto, buques y/o meteorología)

### Imágenes



Simulación de Maniobra de Buque con Piloto Automático